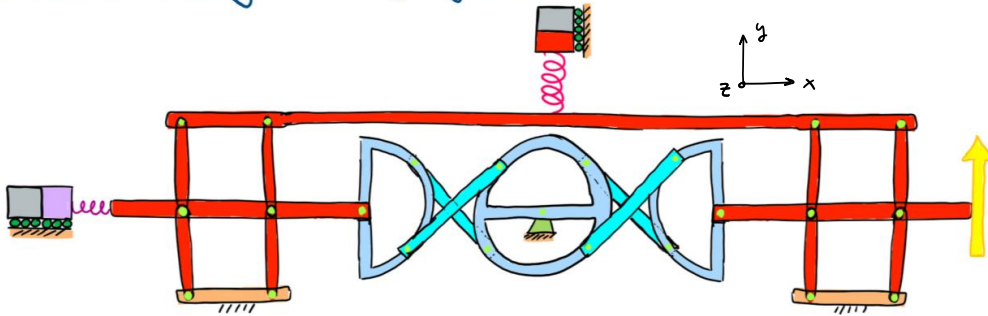


# GROUPE 8 - PLANCHE 2 : THOMAS

vue 2D du système en guidages idéaux :



Gribler avec précharge et zéro :

$$k = \underbrace{8}_{\text{pivots}} + \underbrace{11}_{\text{glissiers}} + \underbrace{8}_{\text{glissiers}} + \underbrace{2}_{\text{glissiers}} = 29$$

$$\eta = \underbrace{6}_{\text{fixes et volants}} + \underbrace{7}_{\text{base}} + \underbrace{3}_{\text{glissiers}} + \underbrace{1}_{\text{glissiers}} + \underbrace{2}_{\text{glissiers}} = 21$$

$$b = k - \eta + 1 = 29 - 21 + 1 = 9$$

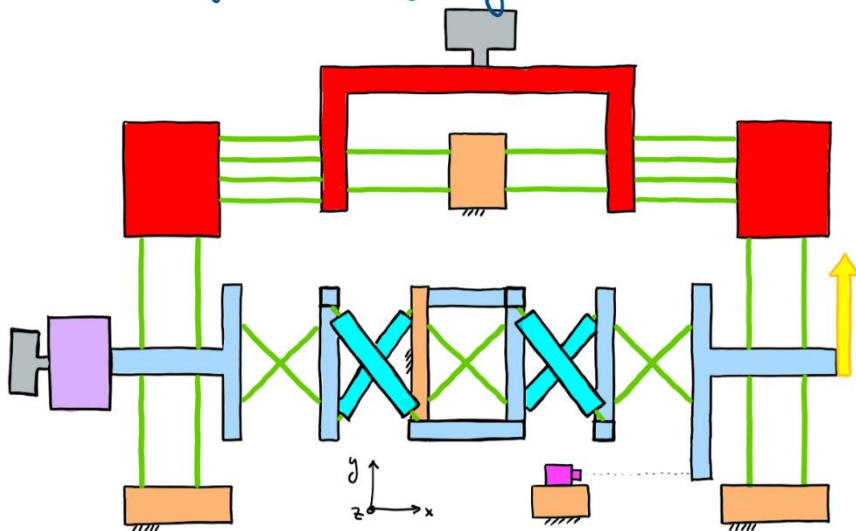
$$\sum d_i = 29$$

$$M = \sum d_i - 3b = 29 - 3 \cdot 9 = 2$$

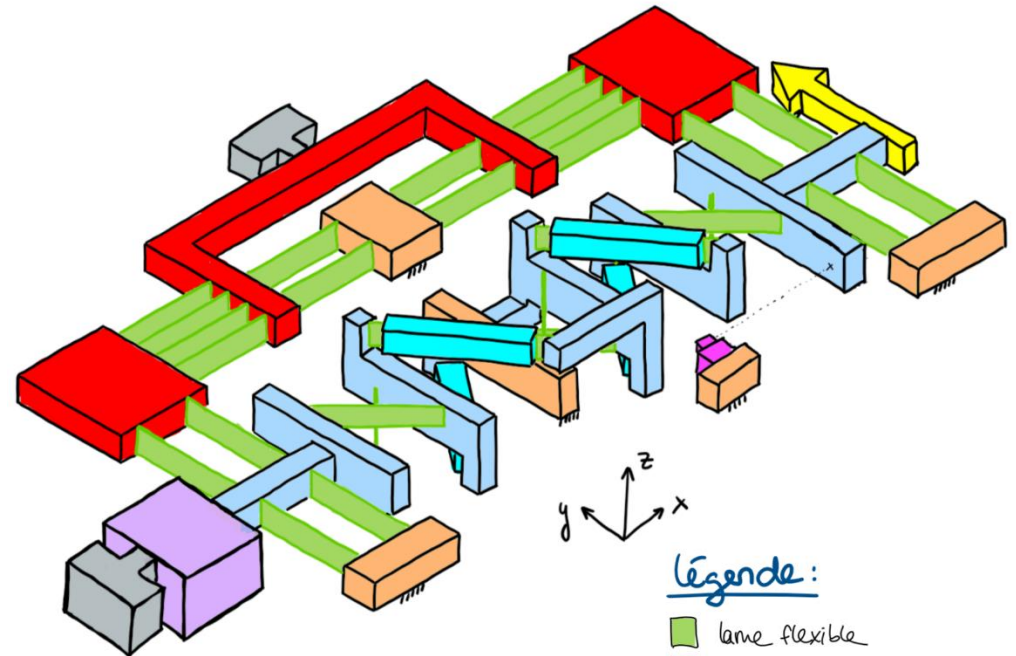
$$\text{DOF} = 3$$

$$\text{DOH} = \text{DOF} - M = 3 - 2 = \underline{\underline{1}}$$

vue 2D du système en guidages flexibles :



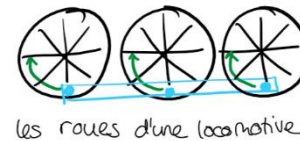
vue isométrique du système en guidages flexibles :



Légende :

- lame flexible
- mécanisme de précharge
- corps rigide mobile
- bâti fixe
- mécanisme de réglage à zéro (cf. planche 3)
- vis écrou (cf. planche 5)
- sonde
- capteur de distance
- glissier
- pivot

inspiration :



equilibrage :

type d'équilibrage	F			M			FM			I			FMI		
	x	y	z	x	y	z	x	y	z	x	y	z	x	y	z
global		✓	✓	✓	✓	✓		✓	✓	✓					
local	✓						✓								
impossible										✓	✓	✓	✓	✓	✓